PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2002-324312 (43)Date of publication of application : 08.11.2002

(51)Int.Cl.

G11B 5/84 G03F 7/20 H01J 37/305 H01L 21/027

(21)Application number: 2001-129971

er : 2001-1299 26.04.2001 (71)Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

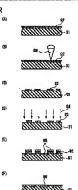
(72)Inventor: MIYATA KEIZO ISHIDA TATSURO

(54) MANUFACTURING METHOD OF MASTER INFORMATION CARRIER

(57)Abstract:

(22)Date of filing:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a manufacture method of a master information carrier, which has a process to carry out pattern exposure using an electronic beam lithographic device, and can form a reliable ferromagnetic thin film pattern. SOLUTION: A master information carrier is manufactured by applying a resist 92 to the surface of the non-magnetism base 91 and carrying out pattern exposure using an electronic beam lithographic device, developing the resist 92 and ion etchinig it, and depositing the ferromagnetic thin film 95 by removing the remaining resist and the ferromagnetic thin film deposited on it. When performing pattern exposure, the non-magnetism base 91 is moved so the orbit of the position irradiated by the electronic beam 93 matches the tracking and scanning orbit of the magnetic head. Thereby, a complicated and fine pattern can be exposed at a high-speed with high precision.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(1)公開特許公報(4)

(11)特許出願公開番号 特開2002-324312

(P2002-324312A) (43)公開日 平成14年11月8日(2002.11.8)

多考)

審査請求 未請求 請求項の数10 OL (全14頁)

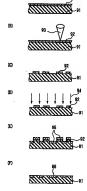
(21)出願番号	特願2001-129971(P2001-129971)	(71)出願人	000005821
			松下電器産業株式会社
(22)出願日	平成13年4月26日(2001.4.26)		大阪府門真市大字門真1006番地
		(72)発明者	宮田 敬三
			大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器
			産業株式会社内
		(72)発明者	石田 達朗
			大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器
			産業株式会社内
		(74)代理人	100095555
			弁理士 池内 寛幸 (外5名)

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】マスター情報担体の製造方法

(57) 【要約】

【課題】 電子ピーム描画装置を用いてパターン露光する工程を有し、信頼性の高い強磁性薄膜パターンを形成 することのできるマスター情報担体の製造方法を提供する



(A)

【特許請求の範囲】

【請求項1】 基体と、前記基体の表面に形成されたデ イジタル情報信号に対応する強磁性薄膜パターンとを有 し、前記磁磁性薄膜パターンン形成された側の面を磁気 記録媒体の表面に密接させることにより、前記磁気記録 媒体に前記ディジタル情報信号を磁気的に記録するため のマスター情報相体を製造する方法であって、 のマスター情報相体を製造する方法であって、

前記基体の表面にレジスト層を形成する工程と、前記レジスト層を電子ビーム描画装度を用いてバターン露光を 「ウン工程と、前記レジスト層を現像する工程とを有し、 前記電子ビーム描画装置は、前記レジスト層が形成され た前記基体を載置して、前記基体をその表面と平行な方 向に機成的に移動させることが可能な可動ステージを具 値」、

前記パターン繋光の工程において、電子ピームが前記レジスト層に限射される位置と前記基体との相対移動を、 前記磁気記録媒体に記録されたディジタル情報信号を再 生するための、磁気記録再生装置に具備された磁気へッ ドが、前記磁気記録媒体表面をトラッキング走査する軌 道力好させることを特徴とするマスター情報担体の製 20 造方法。

【請求項2】 前記レジスト層を現像する工程の後に、 エッチングにより前記基体の表面に凹凸形状を形成する 工程と、前記凹凸形状が形成された前記基体と前記凹凸 形状を形成後に残留した前記レジスト層の表面に強磁性 薄膜を堆積する工程と、前記残留レジスト層および前記 残留レジスト層上に形成された前記強磁性薄膜を除去す るを を を を を のマスター惟報程体の製造方法。

【鯖求項3】 前配レジスト層を現像する工程の後に、 エッチングにより前配基体の表面に凹凸形状を形成する 工程と、前配凹凸形状を形成した後に残留した前配レジ スト層を除去する工程と、前配凹凸形状が形成された前 記基体の表面に強磁性薄膜を堆積する工程とをさらに有 することを特徴とする請求項1に記載のマスター情報担 体の製造方法。

[請求項4] 前記レジスト層を現像する工程の後に、 前記レジスト層の表面に遠磁性薄膜を堆積する工程と、 前記レジスト層とでは、 た前記途路性薄膜を除去する工程とをさらに有すること 40 を特徴とする請求項1に記載のマスター情報担体の製造 方法。

【請求項5】 基件と、前記基件の表面に形成されたディジタル情報信号と対応する強磁性薄膜パターンとを有し、前記強磁性薄膜パターンが形成された側の面を磁気配録媒体の表面に衝接させることにより、前記磁気記録媒体に前記ディジタル情報信号を磁気的に記録するためのマスター情報担体を製造する方法であって、

前記基体の表面に強磁性薄膜を堆積する工程と、前記強 磁性薄膜の表面にレジスト層を形成する工程と、前記レ 50

ジスト層を電子ビーム描画装置を用いてバターン露光を 行う工程とを有し、

前記電子ビーム描画装置は、前記レジスト層が形成され た前記基体を載置して、前記基体をその表面と平行な方 向に機械的に移動させることが可能な可動ステージを具 億1.

前記パターン露光の工程において、電子ビームが前記レジスト層に照射される位置と前記基体との相対移動を、

前記磁気記録媒体に記録されたディジタル情報信号を再 10 生するための、磁気記録再生装置に具備された磁気へッ ドが、前記磁気記録媒体表面をトラッキング走査する軌 道に対応させることを特徴とするマスター情報担体の製 造方法。

【請求項6】 前記可動ステージは、

前記基体表面に平行な面内において、前記基体の中心近 傍を回転中心として前記基体を回転移動させる第1の機 構と、

前記第1の機構を載置して前記基体をその表面に平行に 移動させる第2の機構と、

前記第2の機構を載置して前記基体をその表面に平行な 面内において回転移動させる第3の機構と、

前記第3の機構を載置して前記基体をその表面に平行に 移動させる第4の機構とを具備し、

前記電子ビームの照射位置と前記基体との相対移動が、 前記第1~第4の機能のうちの少なくともひとつの機構 をいて制御されることを特徴とする請求項1あるいは 5に記載のマスター情報担体の製造方法。

[請求項7] 前記電子ビームのビーム電流を、前記電 チビームの照射位置に従って変化させることを特徴とす 30 る請求項1あるいは5に配載のマスター情報担体の製造 方法。

[請求項8] 前記電子ビームのビーム電流を、前記電 子ビームの照射位置と前記基体の中心との距離に概略比 例するように変化させることを特徴とする請求項7に記 載のマスター情報相体の製造方法。

【請求項9】 前記電子ビームの照射位置と前記基体と の相対移動の速度を、前記電子ビームの照射位置に従っ で変化させることを特徴とする請求項1あるいは5に記 載のマスター情報担体の製造方法。

【請求項10】 前記電子ビームの照射位置と前記基体 との相対移動の速度を、前記電子ビームの照射位置と前 記基体の中心との距離に概略反比例するように変化させ ることを特徴とする請求項9に記載のマスター情報担体 の製造方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、大容量で高記録密 度の磁気配録再生装置に用いられる磁気記録媒体に、所 定のディジタル情報信号を予め記録するためのマスター 情報担体の製造方法に関する。 [0002]

【従来の技術】現在、磁気記録再生装置は、小型でかつ 大容量のものを実現するために、高記録密度化の傾向に ある。代表的な磁気記録再生装置であるハードディスク ドライブの分野においては、すでに面記録密度が15G bit/in'(23.3Mbit/mm')を超える装 置が商品化されており、数年後には、面記録密度が40 Gbit/in¹ (62.0Mbit/mm¹) の装置の 実用化が予測されるほどの急激な技術の進歩が認められ

【0003】このような高記録密度化が可能となった技 術的背景として、磁気記録媒体及びヘッド・ディスクイ ンターフェースの性能の向上やパーシャルレスポンス等 の新規な信号処理方式の出現による線記録密度の向上が 挙げられる。しかし、近年では、トラック密度の増加傾 向が線記録密度の増加傾向を大きく上回り、面記録密度 の向上の主な要因となっている。これは、従来の誘導型 磁気ヘッドに比べて再生出力性能がはるかに優れた磁気 抵抗素子型ヘッドの実用化によるものである。現在、磁 気抵抗素子型ヘッドの実用化により、数 um以下のトラ 20 高くなる。 ック幅信号を高いS/N比をもって再生することが可能 となっている。一方、今後のさらなるヘッド性能の向上 に伴い、近い将来には、トラックピッチがサブミクロン 領域に塗するものと予想されている。

【0004】磁気ヘッドがこのような狭いトラックを正

確に走査し、高いS/N比をもって信号を再生するため には、磁気ヘッドのトラッキングサーボ技術が重要な役 割を果たす。このようなトラッキングサーボ技術に関し ては、例えば、『山口:磁気ディスク装置の高精度サー ボ技術、日本応用磁気学会誌、Vol. 20, No. 3, p. 771, (1996)』に詳細な内容が開示されている。この文 献によれば、現在のハードディスクドライブでは、ディ スクの1周、すなわち角度にして360度中に、一定の 角度間隔でトラッキング用サーボ信号、アドレス情報信 号、再生クロック信号等が記録された領域(以下『プリ フォーマット記録傾域』という。)が設けられている。 これにより、磁気ヘッドは、一定の間隔でこれらの信号

を再生して自己の位置を確認し、磁気ディスクの径方向

における変位を必要に応じて修正しながら正確にトラッ

ク上を走査することができる。 【0005】上記したトラッキング用サーボ信号、アド レス情報信号、再生クロック信号等のプリフォーマット 情報信号は、磁気ヘッドが正確にトラック上を走査する ための基準信号となるものであるから、その記録時に は、正確なトラック位置決め精度が要求される。例え ば、『植松、他:メカ・サーボ、HDI技術の現状と展 望、日本応用磁気学会第93回研究会資料、93-5, pp.3 5 (1996)』に開示された内容によれば、現在のハ ードディスクドライブでは、磁気ディスク及び磁気ヘッ 記録装置を用いて、ドライプ内に組み込まれた固有の磁 気ヘッドにより、トラッキング用サーボ信号、アドレス 情報信号、再生クロック信号等の記録が行われている。 この場合、ドライブ内に組み込まれた固有の磁気ヘッド を、サーボトラック記録装置に装備された外部アクチュ エータによって精密に位置制御しながらプリフォーマッ ト記録を行うことにより、必要なトラック位置決め精度 が実現されている。

【0006】しかし、専用のサーボトラック記録装置を 10 用い、ドライブ内に組み込まれた固有の磁気ヘッドによ ってプリフォーマット記録を行う従来の技術には、以下 のような問題点があった。

【0007】第1に、磁気ヘッドによる記録は、基本的 に磁気ヘッドと磁気記録媒体との相対的な移動による線 記録であるため、専用のサーボトラック記録装置を用 い、磁気ヘッドを精密に位置制御しながら記録を行う上 記方法では、プリフォーマット記録に多くの時間を要す る。さらに、専用のサーボトラック記録装置はかなり高 価であるため、プリフォーマット記録に要するコストが

【0008】この課題は、磁気記録再生装置のトラック 密度が向上するほど深刻である。ディスクの径方向のト ラック数が増加することに加えて、以下の理由によって もプリフォーマット記録に要する時間が長くなる。すな わち、トラック密度が向上するほど磁気ヘッドの位置決 めに高精度が要求されるため、ディスクの1周において トラッキング用サーボ信号等の情報信号を記録するプリ フォーマット記録領域を設ける角度間隔を小さくしなけ ればならない。従って、高記録密度の装置ほどディスク 30 にプリフォーマット記録すべき信号量が多くなり、多く の時間を要することになる。

【0009】また、磁気ディスク媒体は小径化の傾向に あるものの、依然として95mm谷や84mm谷といっ た大径ディスクに対する需要も多い。ディスクの記録面 積が大きいほどプリフォーマット記録すべき信号量が多 くなる。このような大径ディスクのコストパフォーマン スに関しても、プリフォーマット記録に要する時間が大 きく影響している。

【0010】第2に、磁気ヘッドと磁気紀録媒体との間 40 のスペーシング、及び、磁気ヘッドの先端ボール形状に 起因して記録磁界が広がるため、プリフォーマット記録 されたトラック方向端部の磁化遷移が急峻性に欠ける。 【0011】磁気ヘッドによる記録は、基本的に磁気へ ッドと磁気記録媒体との相対的な移動による動的な練記 録であるため、磁気ヘッドと磁気記録媒体との間のイン ターフェース性能の観点から、磁気ヘッドと磁気記録媒 体との間に一定量のスペーシングを設けざるを得ない。 また、現在の磁気ヘッドは、通常、記録と再生を別々に 担う2つのエレメントを有する構造であるため、記録ギ ドをドライプ内に組み込んだ後、専用のサーボトラック 50 ャップの後縁側ボールの幅が記録トラック幅に相当し、

前縁側ボールの幅は記録トラック幅の数倍以上と大きくなっている。

【0012】上記2つの問題点は、いずれも、記録トラ ック方向端部において記録磁界の広がりを生じさせる要 因となる。その結果、プリフォーマット記録された記録 トラック方向端部の磁化遷移が急峻性に欠ける、あるい はトラック方向両端側に消去領域を生じるといった問題 が生じる。現在のトラッキングサーボ技術では、磁気へ ッドがトラックを外れて走査した際の再生出力の変化量 に基づいて磁気ヘッドの位置を検出している。このた め、サーボ領域間に記録されたデータ信号を再生する際 のように、磁気ヘッドがトラック上を正確に走査したと きのS/N比に優れることだけではなく、磁気ヘッドが トラックを外れて走査したときの再生出力変化量、すな わちオフトラック特性が急峻であることが要求される。 従って、上記のようにプリフォーマット記録されたトラ ック方向端部の磁化遷移が急峻性に欠けると、今後のサ ブミクロントラック記録における正確なトラッキングサ ーボ技術の実現が困難になる。

(10013)上記のような磁気ヘッドによるブリフォー 20 マット記録における2つの問題点を解決するため、基体 の表面にブリフォーマット情報信号に対応する強磁性等 膜パターンが形成されているマスター情報担体の表面 を、磁気記録媒体の表面に密接させた後に、マスター情 報化に形成された強感性神臓パケーンを磁化させるこ とにより、強磁性薄膜パケーンに対応する磁化パターン を磁気記録媒体に記録する技術が特開平10-4054 4号公報の明細帯において提案されている。このプリフ オーマット記録技術によれば、記録媒体のS/N比、イ ンターフェース性能等の他の重要性能を犠牲することな く、良好なプリフォーマット記録を効率的に行うことが できる。

[0014] 特開平10-40544号公報の明細書に 開示された内容によると、トラッキング用サーボ信号や アドレス情報信号、再生クロック信号などのブリフォー マット情報信号に対応する強磁性薄膜パターンは、従来 のフォトリソグラフィ技術を用いて、マスター情報担体 の表面に形成させることができる。 [0015] 図7に、フォトマスクを用いて確路性嫌離

パターンを構成するプロセスの一例を示す。まず、図7 (A) に示すように、表面粗皮が細かくて平坦性の良好 な基体11の表面に、C o などからなる強磁性薄膜12 をスパッタリング法によって成験する。次いで、図7 (B) に示すように、強磁性薄膜12上にレジスト層1 3をスピンコートなどの方法により製験する。次に、図7 (C) に示すように、所図の凸凸パターンに対応した 数10 m 程度の大きさな使り起いた場合と図7 (C) に示すように、所図の凸凸パターンに対応した 変10 m 程度の大きさな使り込むことが形成した ストを用いた場合には、現像すると図7 (D) に示すよ 原 (T) に示すよ 原 (T) に示すように、所図の凹凸パターンの凸部に相当する部分のレジ 50 形成することは十分に可能であると考えられた。

スト層 1 3 は残留し、凹部に相当する部分のレジスト層 は除去される。その様に、図 7 (E) に示すようにAェ イオン16 などを用いたイオンエッチングを行ない、強 磁性薄膜 1 2 上にレジスト層 1 3 が形成されていない部 分をミリングする。その結果、図 7 (F) に示すように 所望する強磁性薄膜パターン1 7 が形成されたマスター 情報相依が解令1 3 点

【0016】ところで、上述したように、ハードディス クドライブのさらなる高記録密度化を図るため、トラッ 10 クピッチは1 μm以下、ビット長は0.2 μm以下にな ることが予想される。この際、特開平10-40544 号公報の明細書において提案されている手法を用いて、 磁気記録媒体上にプリフォーマット情報信号を記録する ためには、マスター情報担体の表面に形成する強磁性薄 膜パターンの大きさは、トラック幅方向で1μm以下、 ビット長方向で0.2μm以下にする必要がある。しか しながら、図7に示すフォトマスクを用いたフォトリソ グラフィプロセス技術では、0.2μm以下の強磁性薄 膜パターンを精度よく形成することは極めて困難であ る。なぜなら、図7に示すフォトマスクを用いたプロセ スでは、パターン加工精度は露光時に使用する光の波長 に大きく依存し、所望の強磁性薄膜パターンの大きさ が、この光の波長よりも小さくなるからである。

【0017】0.1 μm以下の微細なパターンを実現で きる手法のひとつとして、電子ビーム露光がある。レジ スト層を露光する際に、光の代わりに細く絞りこんだ電 子ピームを用いることにより、極めて微細なレジストバ ターンを形成することが可能である。電子ビームを用い た露光装置である電子ビーム描画(露光)装置の概略を 図8に示す。電子銃22より放出された電子ビーム23 は電子ピーム成形レンズ24、アパーチャ26により細 く絞りこまれて、XYステージ28上に配置された被描 画試料27上に結像される。電子ピーム23は電子ピー ム偏向器25により被描画試料27上を所定の方向に走 査される。走査(描画)できるパターン領域は100~ 2000 um角の正方形領域 (フィールド) である。 従 って、所望するバターンデータを複数のフィールドに分 割し、フィールド内においては電子ビーム23を走査し て描画し、当該フィールド内の描画が終了するとXYス テージ28により被描画試料27をその表面と平行な方 向に移動して、新たなフィールド内の描画を行なう。こ のようにして、被描画試料27の面全体に電子ビームが 走査されるようになっている。被描画試料27上に照射 される電子ビーム23のビーム径は、電子銃22に供給 される電流量やアパーチャ26を調整することにより、 数10 nm程度の大きさに絞り込むことが可能である。 従って、電子ビーム描画装置21を用いることにより、 マスター情報相体上に0.2μm以下の微細な強磁性腫 膜パターンを、マスター情報担体のほぼ全面に精度よく

【0018】図9にマスター情報相体の機成例を示す。 マスター情報担体は、例えば、路円盤形状の基体31の 表面にプリフォーマット情報信号に対応した強磁性薄膜 パターンが形成された領域32が、所定の角度間隔で設 けられているものである。

【0019】この領域32の一部(図9中の領域X)の 拡大図を図10に示す。図10において、紙面上下方向 は磁気ヘッドの走査方向を、左右方向はトラックの円周 方向を示す。図10に示すように、トラッキング用サー ボ信号、アドレス情報信号、クロック信号のそれぞれの 10 領域がトラック円間方向に順番に配列されている。図1 0 においては、ハッチングを施した部分が強磁性薄膜パ ターンとなっている。

【0020】マスター情報担体のこのような強磁性薄膜 パターンが形成されている表面を、磁気記録媒体の表面 に密接させた後に、強磁性薄膜パターンを磁化させるこ とにより、強磁性薄膜パターンに対応する磁化ビットパ ターンを磁気記録媒体に記録することができる。

【0021】図9および図10に示すように、強磁性薄 ド走査方向に配列された微細な矩形状の、あるいは磁気 ヘッド走査方向に長く伸びた線形状のパターンである。 ここで、磁気ヘッド走査方向とは、磁気ヘッドが磁気デ ィスク上を走査する際の軌跡の方向を意味し、磁気ヘッ ドの走査軌跡は円弧を描く。これを図11により説明す る。

【0022】図11に一般的な磁気ディスク装置を示 す。筐体56内の磁気ディスク52は回転軸59を中心 として回転する。磁気ヘッド51は、ヘッドサスペンシ ョン53によって支持され、ヘッドサスペンション53 30 はヘッドアーム54によって支持される。磁気ヘッド5 1が磁気ディスク52上をトラッキング走査する際、磁 気ヘッド51はボイスコイルモータ55によって図11 中の一点鎖線57で示す軌道上を動く。この軌道は通常 ヘッドアクチュエータの回転軸58を中心とし、回転軸 58と磁気ヘッド51との距離を半径とする円弧であ

【0023】図10に示したような複雑かつ微細なパタ ーンを図8に示した電子ピーム描画装置を用いて精度よ くパターン露光する場合、電子銃22に流す電子ビーム 40 電流を小さくして被描画試料27上に形成される電子ビ 一ム径を細くする必要がある。電子ピーム径の大きさと 得られる露光パターンとの関係を図12を用いて説明す

【0024】図12(A)は電子ビーム径が大きい場合 を示している。左側の図に示すように、電子ビームの走 査方向62に沿って大きな径の電子ビームスポット64 を移動させて、所定の設計パターン61の領域内を膨光 すると、右側の図に示すように、設計パターン61より

このような太くなった露光パターンの「太り最」は電子 ピームのピーム電流の大きさや使用するレジストの爺麵 にもよるが、大きいときには 0. 1 μ m 程度となる。パ ターン幅が0.2μm幅程度の微細なパターンを描画す る場合にこのような「太り」が発生すると、隣り合う矩 形パターン同士がつながってしまうおそれがあり、電子 ビーム描画装置を用いたパターン露光の信頼性が低下す ることになる。従って、太り量をあらかじめ求めてお き、これを考慮してパターン設計を行うことで、露光さ れたパターンが所望のパターン幅になるようにするのが 一般的である。

【0025】一方、図12(B)に示すように、小さな 径の電子ピームスポット65でパターン露光を行った場 合には、得られる露光パターン68の「太り最」は小さ くなる。しかしながら、マスター情報担体のようにパタ ーンが大面積にわたって配列されているような場合、細 いピーム径でパターン露光すると、露光時間が膨大なも のになることが予想され、マスター情報担体の生産性が 著しく低下するおそれがある。また、被描画試料を載置 膜パターンは、概略、トラック円周方向および磁気へッ 20 するXYステージ28(図8参照)の機械的ドリフトや 電子ピームの電流ドリフトなどの外乱により、所望の露 光パターンが得られないおそれがある。

[0026]

【発明が解決しようとする課題】 すなわち、電子ビーム 描画装置を用いてパターン露光をするにあたり、微細な パターンを短時間で精度よく露光することが重要な課題 となっている。

【0027】本発明は、上記課題を解決するためになさ れたものであり、磁気ヘッドの走査軌道方向に配列され た複雑かつ微細なパターン露光を電子ピーム描画装置を 用いて高速・高緒度で行うことができ、信頼性の高い途 磁性薄膜パターンを形成することのできるマスター情報 担体の製造方法を提供することを目的とする。

[0028]

【課題を解決するための手段】前記目的を達成するた め、本発明のマスター情報扣体の製造方法は以下の構成 とする。

【0029】即ち、本発明の第1の構成にかかるマスタ 一情報担体の製造方法は、基体と、前記基体の表面に形 成されたディジタル情報信号に対応する強磁性薄膜パタ ーンとを有し、前記強磁性薄膜パターンが形成された側 の面を磁気記録媒体の表面に密接させることにより、前 記磁気記録媒体に前記ディジタル情報信号を磁気的に記 録するためのマスター情報担体を製造する方法であっ

て、前記基体の表面にレジスト層を形成する工程と、前 記レジスト層を電子ビーム描画装置を用いてパターン露 光を行う工程と、前記レジスト層を現像する工程とを有 し、前記電子ビーム描画装置は、前記レジスト層が形成 された前記基体を載置して、前記基体をその表面と平行 もはみ出した太い露光パターン67が得られてしまう。 50 な方向に機械的に移動させることが可能な可動ステージ

を具備し、前記パターン露光の工程において、電子ピー ムが前記レジスト層に照射される位置と前記基体との相 対移動を、前記磁気記録媒体に記録されたディジタル情 報信号を再生するための、磁気記録再生装置に具備され た磁気ヘッドが、前記磁気記録媒体表面をトラッキング 走査する軌道に対応させることを特徴とする。

【0030】また、本発明の第2の構成による情報担体 の製造方法は、基体と、前記基体の表面に形成されたデ ィジタル情報信号に対応する強磁性薄膜パターンとを有 し、前記強磁性薄膜パターンが形成された側の面を磁気 10 記録媒体の表面に密接させることにより、前記磁気記録 媒体に前記ディジタル情報信号を磁気的に記録するため のマスター情報担体を製造する方法であって、前記基体 の表面に強磁性薄膜を堆積する工程と、前記強磁性薄膜 の表面にレジスト層を形成する工程と、前記レジスト層 を電子ビーム描画装置を用いてパターン露光を行う工程 とを有し、前記電子ビーム描画装置は、前記レジスト層 が形成された前記基体を載置して、前記基体をその表面 と平行な方向に機械的に移動させることが可能な可動ス テージを具備し、前記パターン露光の工程において、電 20 ラッキング走査する軌道に対応させることができ、パタ 子ピームが前記レジスト層に照射される位置と前記基体 との相対移動を、前記磁気記録媒体に記録されたディジ タル情報信号を再生するための、磁気記録再生装置に具 備された磁気ヘッドが、前記磁気記録媒体表面をトラッ キング走査する軌道に対応させることを特徴とする。 【0031】上記の第1または第2の構成によれば、電 子ビーム描画装置を用いてパターン露光を行う際に、電 子ピームの照射位置と被描画試料である基体との相対移 動を、露光するパターンが磁気ヘッド走査軌道方向に配 列されていることを鑑みて、磁気ヘッド走査軌道に対応 30 するように、基体を移動させる可動ステージを制御する ので、マスター情報担体上の所定の位置に、かつ所定の 形状に、複雑かつ微細な強磁性薄膜パターンを高精度で 形成することができる。この結果、信頼性の高いマスタ 一情報担体を製造することができる。

【0032】上記の第1の構成において、前記レジスト 層を現像する工程の後に、エッチングにより前記基体の 表面に凹凸形状を形成する工程と、前記凹凸形状が形成 された前記基体と前記凹凸形状を形成後に残留した前記 レジスト層の表面に強磁性薄膜を堆積する工程と、前記 40 縮化を図ることができる。 残留レジスト層および前記残留レジスト層上に形成され た前記強磁性薄膜を除去する工程とをさらに有していて も良い。

【0033】または、上記の第1の構成において、前記 レジスト層を現像する工程の後に、エッチングにより前 記基体の表面に凹凸形状を形成する工程と、前記凹凸形 状を形成した後に残留した前記レジスト層を除去する工 程と、前記凹凸形状が形成された前記基体の表面に強磁 性薄膜を堆積する工程とをさらに有していても良い。

レジスト層を現像する工程の後に、前記レジスト層の表 面に強磁性薄膜を堆積する工程と、前記レジスト層およ び前記レジスト層の表面に形成された前記強磁性薄膜を 除去する工程とをさらに有していても良い。

【0035】また、上記の第1または第2の構成におい て、前記可動ステージは、前記基体表面に平行な面内に おいて、前記基体の中心近傍を回転中心として前記基体 を回転移動させる第1の機構と、前記第1の機構を載置 して前記基体をその表面に平行に移動させる第2の機構 と、前記第2の機構を載置して前記基体をその表面に平 行な面内において回転移動させる第3の機構と、前記第 3の機構を載置して前記基体をその表面に平行に移動さ せる第4の機構とを具備し、前記電子ピームの照射位置 と前記基体との相対移動が、前記第1~第4の機能のう ちの少なくともひとつの機構を用いて制御されるのが好 ましい。かかる好ましい構成によれば、電子ピームの照 射位置と基体との相対移動を、磁気記録媒体に記録され たディジタル情報信号を再生するための、磁気記録再生 装置に具備された磁気ヘッドが、磁気記録媒体表面をト ーン露光精度を向上させることができる。

[0036] また、上記の第1または第2の構成におい て、前記電子ピームのピーム電流を、前記電子ピームの 照射位置に従って変化させるのが好ましい。特に、前記 電子ビームのビーム電流を、前記電子ビームの照射位置 と前記基体の中心との距離に概略比例するように変化さ せるのが好ましい。特にハードディスクドライブに具備 される磁気ディスクに、マスター情報担体を用いてディ ジタル情報信号を記録する場合、記録された磁化ビット のピット長は、磁気ディスクの外間ほど大きくなる。従 って、マスター情報扣体に形成すべき強磁性強騰パター ンの幅は、基体の中心からの距離に比例して大きくな る。電子ビームのビーム電流を大きくすると、ビーム径 が大きくなり、幅の大きなパターンを露光するのに適す るようになる。従って、上記の好ましい構成のように電 子ピームの照射位置と基体の中心との距離が大きくなる に従ってビーム電流を大きくすることにより、上記の外 周に近いほど大きなパターン幅を有するパターンの露光 を効率よく行なえる。これによりパターン露光時間の短

[0037] また、上記の第1または第2の構成におい て、前記電子ビームの照射位置と前記基体との相対移動 の速度を、前記電子ビームの照射位置に従って変化させ るのが好ましい。特に、前記電子ビームの照射位置と前 記基体との相対移動の速度を、前記電子ビームの照射位 置と前記基体の中心との距離に概略反比例するように変 化させるのが好ましい。前述のように、マスター情報担 体に形成すべき強磁性薄膜パターンの幅は、基体の中心 からの距離に比例して大きくなる。電子ビームの照射位 【0034】または、上記の第1の構成において、前記 50 置と前記基体との相対移動の速度を小さくすると、基体 に形成されたレジスト層に電子ビームが照射される時間 が長くなる。一般的に電子ビームを照射する時間が長く なれば、レジスト層に電子がより多く供給されることに なり、得られる露光パターンは大くなり、幅の大きなパ ターンを露光するのに適するようになる。従って、上記 の好ましい構成のように、電子ビームの照射位置と基体 の中心との距離が大きくなるに従って、電子ビームの照 射位置と基体との相対移動の速度を小さくするとによ り、上記の外周に近いほど大きなパターン幅を有するパ

射位置と基体との相対移動の速度を小さくするとにより、上記の外周に近いほど大きなパターン幅を有するパターンの鑑光を効率よく行なえる。これによりパターン 10 窓 大時間の短縮化を図ることができる。更に、電子ピームの照射位置と基体との相対速度を小さくするということは、基体を軟置する可動ステージの動作速度を遅くするということであり、電子ピームの照射位置と基体との相対位置の精度を向上させることができる。

【0038】いずれの製造方法においても、電子ビーム 指面装置を用いてパターン繋光を精度よく行うことがで き、信頼性の高いマスター情報担体を提供することが可 能となる。

[0039]

【発明の実施の形態)本発明の製造方法によって得られるマスター情報担体は、ディスク状態気記録媒体にトラッキング用サーボ信号、アドレス情報信号、再生クロック信号などのプリフォーマット情報信号を記録するためのものである。このマスター情報担体の一構成例は上記した図9と同様である。即ち、略可整形状の基体31の表面に、プリフォーマット情報信号に対応した強健性薄膜の配列パターン(マスター情報パターン)が形成された領域32が所定の角度関係で設けられている。図9に示す領域32の一部分である領域Xを拡大したものを図10に示す。図10に示すまうに、トラッキング用サーボ信号、アドレス情報信号、再生クロック信号に対応する強磁性薄膜パターンが顕常に配列されて構成されている。図10においては、ハッチンケ施した部分がCoなどの強磁性材料によって構成されている。

【0040】基体の表面に複数網な遠磁性薄膜パターン を形成する手段として、本発明では電子ビーム指画装置 を用いる。装置の振路を図1に示す。電子鉄72より放 出された電子ビーム73はビーム成形レンズ74、アパ 40 ーチャ76により細く絞りにまれて、可動ステージ78 上に載置された被指画域形71に結婚をれる。

【0041】可動ステージ78は、図2に示すように、 被描画試料77を軟配し、核描画試料7万を砂略中心 を中心として回転させることのできる第1の回転ステー ジ78aと、第1の回転ステージ78aを軟置し、これ を被描画試料77の表面と平行な方向に移動させること のできる第1の直線ステージ78bと、第1の直線ステージ78bと、第1の直線ステージ78bと、第1の直線ステーが78bと、第1の直線ステージ78bと、第1の直線ステージ70表面と平行な面内で回転させることのできる第2の回転ステージ50

78 c と、第2の回転ステージ78 c を載置し、これを 技措園試料77の表面と平行な方向に移動させることの できる第2の直線ステージ78 d とから構成される。図 2中の矢印81a、81b、81c、81dは、それぞ れステージ78a、78b、78c、78dの可動方向 を示している。技措園試料77上における電子ピーム7 3の照射位置は、第2の回転ステージ78cを動かす この円弧82の半径は図2中の距離Aであり、円弧 82の中心は第2の回転ステージ78cの回転中心と一 数する。距離Aの側整は第2の直線ステージ78dによって行われる。

12

【0042】被捕両試料77上に照射される電子ビーム73のビーム径は、電子鉄72に供給されるビーム電流量やアバーチャ76を調整することにより、数10nm程度から数100nmの大きさにすることがが可能である。

【0043】以下、基体の表面にプリフォーマット情報 信号に対応した強磁性薄膜パターンを形成してマスター 20 情報担体を製造する方法について、詳細に説明する。

【0044】(実施の形態1) 図3は、本発明の第1の 実施の形態にかかるマスター情報担体の製造方法を、マ スター情報担体の断面図を用いてプロセス順に示したも のである。

【0045】まず、図3(A)に示すように、表面粗度が細かくて平坦性の良好な非磁性基体91の表面に、PMAA(ポリメチルメタクリレート)などの高感度の電子ビーム感光性レジスト92(以下、単にレジストと呼ぶ)を整布する。非磁性基体91の材料としてガラスやシリコンなどを用いることができるが、電子ビーム措制装置によってパターン震光を行うため、非磁性基体91は溝電性を有するものが好ましい。ガラスなどの非導電性材料を使用する場合には、滞電防止剤を塗布するのが野ましい。てれにより、電子ビームが照射されたときに非磁性基体91が帯電することを防止できる。本実施の形態においては、非磁性基体の材料として、市場に潤沢かつ安価に供給されており、かつ講電性を有するシリコンウェルを使用している。

【0046】 非磁性基体91にレジスト92を強布した後、これを図1に示した電子ビーム指制整度71に具備された電子デージア8の第1の回転ステージ78a上に載置する。そして、電子ビーム92をレジスト92に照射して、プリフォーマット情報信号に対応したパターンを電子ビーム指画する(図3(B))。電子ピーム描画する(図3(B))。電子ピーム描画する(図3(E))。電子と山本描画すべきガターンは、図10に示したように磁気ペッドが磁気ディスク表面をトラッキング走査するときに磁気ペッドが描く円弧状の軌道に沿って形成されたパターンである。この磁気ペッドの走査軌道の円弧形状は、図11に示すように、磁気ディスク52の回転中心59とヘッドアクチュエータの回転輪58との距解(以下これを

13 「ディスクーアクチュエータ距離」と呼ぶ)と、ヘッド アクチュエータの回転軸58と磁気ヘッド51との距離 (以下これを「ヘッドーアクチュエータ距離」と呼ぶ) とによって決定される。従って、電子ビーム93を非磁 性基体91に照射する際には、図2において、第1の直 線ステージ78 bによって、非磁性基体91 (図2の被 描画試料 7 7) を回転させるための第1の回転ステージ 78 aの回転軸と第2の回転ステージ78 cの回転軸と の距離Cを、ディスクーアクチュエータ距離に一致させ る。また、第2の直線ステージ78 dによって、電子ビ 10 ーム93 (図2の電子ビーム73)の照射位置と第2の 回転ステージ78cの回転軸との距離Aを、ヘッドーア クチュエータ距離に一致させる。この状態で、電子ピー ム93が非磁性基体91の中心近傍(内周)から外縁 (外間) まで走査されるように第2の回転ステージ78 c を回転させることにより、電子ビーム93は、磁気へ ッドのトラッキング走査軌道と同じ軌道を描いて、非磁 性基体91に塗布されたレジスト92を露光していく。 この露光工程を行った後、第1の回転ステージ78aを 所定の角度回転させて、同様の露光工程を施す。これら 20 の工程を繰り返すことにより、非磁性基体91の全面 に、プリフォーマット情報信号に対応したパターンが電 子ピーム露光される。

【0047】本実施の形態においてはさらに、図4 (A) に示すように、レジスト92が塗布された非磁性 基体91の内周から外周に向けて矢印97の向きに電子 ビーム93が相対移動する際、非磁性基体91の中心か ら電子ビーム93が照射される位置までの距離が大きく なるに従って電子ピーム93のピーム電流を大きくす る。ハードディスクドライブに具備される磁気ディスク 30 や磁性層の厚みの大きいフレキシブルディスクに対して に記録すべきディジタル情報信号の磁化ピット長は、磁 気ディスクのトラック半径に比例して、内周側から外周 側にいくに従って大きくなる。従って、マスター情報相 体に形成すべき強磁性薄膜パターンの幅は、非磁性基体 91の中心からの距離に比例して大きくする必要があ る。電子ビーム93のビーム電流を大きくすると、電子 ビーム93のビーム径が大きくなる。図4(A)に示す ように、非磁性基体91の中心から電子ビーム93の照 射位置までの距離に比例してビーム電流を変化させれ ば、電子ビーム93のビーム径がそれに伴って変化する 40 ので、図4 (B) に示すように、非磁性基体91の中心 から遠くなるに従って太い露光パターン98が得られ る。従って、外周側の幅広のパターンも1回の電子ビー ム走査によって露光することができる。その結果、バタ 一ン露光時間の短縮化を図ることができる。

【0048】上述の露光工程を非磁性基体91の全面に おいて行った後、レジスト92を現像して(図3 (C))、CF₁イオン94などの反応性ガスイオンを

用いた反応性イオンエッチングを行うことにより(図3 (D))、非磁性基体91に凹凸形状を形成する。な

お、凹凸形状の形成においては、Aェイオンなどを用い たイオンエッチングを用いてもよいが、本実施の形態に おいては非磁性基体91の材料としてシリコンを使用し ているため、反応性ガスを用いた反応性イオンエッチン グを用いることにより、Aェイオンを用いたイオンエッ チングに比べて格段に高速にエッチングを行うことがで きる。

14

【0049】凹凸形状を形成した後に、残留したレジス ト (残留レジスト層) 92を除去することなく、非磁性 基体91上にCo等からなる強磁性薄膜95をスパッタ リング法などの一般的な蔬腹形成方法によって製職する (図3(E))。最後に残留レジスト層92と残留レジ スト層上に堆積している強磁性薄膜とを有機溶剤などを 用いて除去する(図3(F))。これで、所望の強磁性 薄膜パターン96が形成されたマスター情報担体が完成

【0050】強磁性薄膜95を非磁性基体91の表面に 製膜する方法は、スパッタリング法に限定されるもので はなく、真空蒸着法、イオンプレーティング法、CVD 法、めっき法などの従来から行われている一般的な薄膜 形成方法を用いることができる。また、強磁性藏職95 は、マスター情報担体上に形成される強磁性薄膜パター ンを構成するものである。強磁性薄膜95の材料はCo に限定されるものではなく、硬質磁性材料、半硬質磁性 材料、軟質磁性材料を問わず、多くの種類の磁性材料を 用いることができる。情報信号が記録される磁気記録媒 体の種類によらずに十分な記録磁界を発生させるために は、磁性材料の飽和磁束密度が大きいほどよい。特に、 2000エルステッドを超える高保磁力の磁気ディスク は、飽和磁車密度が0.8テスラ以下になると十分な配 録を行うことができない場合があるので、一般的には、 0. 8 テスラ以上、好ましくは1. 0 テスラ以上の飽和 磁束密度を有する磁性材料が用いられる。

【0051】本実施の形態1においては、図3に示すよ うに、非磁性基体91上にレジスト92を塗布して電子 ピーム描画装置によってパターン露光を行ない、現像 し、エッチングにより非磁性基体91に凹凸パターンを 形成し、強磁性薄膜95を製膜し、残留レジスト層と残 留レジスト層上に堆積した強磁性薄膜とを除去すること により、非磁性基体91の凹部にのみ強磁性薄膜を堆積 した。

【0052】しかしながら、本発明の強磁性薄膜パター ンの形成方法はこれに限定されない。例えば、非磁性基 体に凹凸パターンを形成後に、残留レジスト層を除去し てから強磁性薄膜を堆積し、その後にCMP(ケミカル メカニカルポリッシュ)等の研磨処理を施すことによ り、非磁性基体の凸部上に形成された強磁性薄膜を除去 するとともに、非磁性基体の表面を平坦化しても良い。 50 これにより、非磁性基体に形成した凹凸形状の凹部のみ

に強磁性薄膜が堆積した、強磁性薄膜パターンが形成さ れる。あるいは、電子ビーム描画装置によってパターン 露光を行ない、現像した後に、強磁性薄膜を製膜し、レ ジスト層およびレジスト層上に堆積した強磁性薄膜を除 去する、いわゆるリフトオフ法によっても強磁性薄膜パ ターンを形成することができる。この場合、平坦な非磁 性基体の表面上に所定パターンの強磁性薄膜が突出して 堆積される。

【0053】以上のように、本実施の形態1において は、非磁性基体上にレジストを塗布する工程と、電子ビ 10 ームによってパターン露光を行う工程と、レジストを現 像する工程と、イオンエッチングすることにより非磁性 基体に凹凸形状を形成する工程と、強磁性薄膜を形成す る工程と、残留レジスト層および残留レジスト層上に堆 積した強磁性薄膜を除去する工程とを経て、マスター情 報担体を製造する。電子ビームによってバターン露光を 行う工程においては、電子ピーム描画装置に具備された 可動ステージによって、レジストが徐布された非磁性基 体を、磁気ヘッドのトラッキング走査軌道に対応させて 移動させることにより、電子ビームによるパターン露光 20 光される。 を高速かつ高精度に行うことができる。この結果、信頼 性の高いマスター情報担体を製造することが可能とな

【0054】 (実施の形態2) 図5は、本発明の第2の 実施の形態にかかるマスター情報担体の製造方法を、マ スター情報担体の断面図を用いてプロセス順に示したも のである。

【0055】まず、図5(A)に示すように、表面粗度 が細かくて平坦性の良好な非磁性基体111上に、強磁 性嫌障112を形成する。本実施の形態においては、非30が長くて太いほど、該相対速度が大きいことを意味す 磁性基体111としてシリコンウェハーを用いた。

[0056]次に、強磁性薄膜112の表面にPMMA (ポリメチルメタクリレート) などの高感度の電子ビー ム感光性レジスト113 (以下、単にレジストと呼ぶ) を塗布する(図5(B))。

【0057】次いで、これを図1に示した電子ビーム描 画装置71に具備された可動ステージ78の第1の回転 ステージ78 a上に載置する。そして、電子ピーム11 4をレジスト113に照射して、プリフォーマット情報 信号に対応したパターンを電子ビーム描画する(図5

(C))。電子ビーム描画すべきパターンは、図10に 示したように磁気ヘッドが磁気ディスク表面をトラッキ ング走査するときに磁気ヘッドが描く円弧状の軌道に沿 って形成されたパターンである。この磁気ヘッドの走査 動道の円弧形状は、図11に示すように、磁気ディスク 52の回転中心59とヘッドアクチュエータの回転軸5 8との距離(以下これを「ディスクーアクチュエータ距 離」と呼ぶ)と、ヘッドアクチュエータの回転軸58と 磁気ヘッド51との距離(以下これを「ヘッド-アクチ ュエータ距離」と呼ぶ)によって決定される。従って、 50 (D))、Arイオン115などを用いたイオンエッチ

電子ピーム114を非磁性基体111に照射する際に は、図2において、第1の直線ステージ78bによっ て、非磁性基体111(図2の被描画試料77)を回転 させるための第1の回転ステージ78aの回転軸と第2 の回転ステージ78 cの回転軸との距離Cを、ディスク ーアクチュエータ距離に一致させる。また、第2の直線 ステージ78 dによって、電子ビーム114 (図2の電 子ピーム73)の照射位置と第2の回転ステージ78c の回転軸との距離Aを、ヘッド-アクチュエータ距離に 一致させる。この状態で、電子ピーム114が非磁性基 体111の中心近傍(内間)から外縁(外間)まで走査 されるように第2の回転ステージ78cを回転させるこ とにより、電子ビーム114は、磁気ヘッドのトラッキ ング走査軌道と同じ軌道を描いて、非磁性基体111に 塗布されたレジスト113を露光していく。この露光工 程を行った後、第1の回転ステージ78aを所定の角度 回転させて、同様の露光工程を施す。これらの工程を繰 り返すことにより、非磁性基体111の全面に、プリフ ォーマット情報信号に対応したパターンが電子ピーム露

16

[0058] 本字施の形態においてはさらに、図6 (A) に示すように、レジスト113が塗布された非磁 性基体111の内周から外周に向けて矢印121の向き に電子ビーム114が相対移動する際、非磁性基体11 1の中心から電子ビーム114が照射される位置までの 距離が大きくなるに従って第2の回転ステージ78cの 回転速度を遅くする。図6(A)に示す矢印121は、 非磁性基体111に対する電子ビーム114の相対速度 を矢印の長さおよび太さで表現したもので、矢印121 る。ハードディスクドライブに具備される磁気ディスク に記録されるディジタル情報信号の磁化ピット長は、磁 気ディスクのトラック半径に比例して、内周側から外周 側にいくに従って大きくなる。従って、マスター情報担 体に形成すべき強磁性薄膜パターンの幅は、非磁性基体 111の中心からの距離に比例して大きくする必要があ る。図6 (A) に示すように、非磁性基体111の中心 から電子ビーム114の照射位置までの距離が大きくな るに従って(即ち、外周にいくにしたがって)、非磁性 40 基体111に対する電子ビーム114の相対速度を遅く することにより、電子ピーム104がレジスト103を 照射する時間が長くなるので、図6 (B) に示すよう に、非磁性基体111の中心から遠くなるに従って太い 露光パターン118が得られる。従って、外周側の幅広 のパターンも1回の電子ピーム走査によって露光するこ とができる。その結果、パターン露光時間の短縮化を図 ることができる。

【0059】上述の露光工程を非磁性基体111の全面 において行った後、レジスト113を現像して(図5

ングを行うことにより(図5(E))、強磁性薄膜11 2 に凹凸形状を形成する。その後、酸素プラズマなどを 用いたアッシング処理により、強磁性薄膜112上に残 留するレジスト113を除去する(図5(F))。これ で、所望の強磁性薄膜パターン116を有するマスター 情報担体が完成する。

【0060】以上のように、本実施の形態2において は、非磁性基体上に強磁性薄膜を形成する工程と、強磁 性薄膜上にレジストを塗布する工程と、電子ビームによ ってパターン露光を行う工程と、レジストを現像する工 10 程と、イオンエッチングすることにより強磁性薄膜に凹 凸形状を形成する工程と、強磁性強態上に残留するレジ スト層を除去する工程とを経て、マスター情報担体を製 造する。電子ピームによってパターン露光を行う工程に おいては、電子ビーム描画装置に具備された可動ステー ジによって、レジストが途布された非磁性基体を、磁気 ヘッドのトラッキング走査軌道に対応させて移動させる ことにより、電子ビームによるパターン露光を高速かつ 高精度に行うことができる。この結果、信頼性の高いマ スター情報担体を製造することが可能となる。

【0061】以上の実施の形態1,2では、電子ビーム によってパターン露光を行う工程において、可動ステー ジ78を用いて、電子ビームの照射位置が磁気ヘッドの トラッキング走査軌道と同じ軌道を描くように、電子ビ 一ムの照射位置を非磁性基体に対して相対移動させた。 このとき、電子ピームの照射位置が非磁性基体の内層側 から外周側に移動するに従って、実施の形態1ではビー ム電流を大きくし、実施の形態2では電子ビームの照射 位置の相対移動速度を遅くした。しかしながら、本発明 はこのような構成に限定されない。例えば、実施の形態 30 1の図3の製造プロセスにおいて、パターン露光工程で は、実施の形態2の図6に示したように、電子ピームの 照射位置が非磁性基体の内周側から外周側に移動するに 従って、電子ピームの照射位置の相対移動速度を遅くし ても良い。また、実施の形態2の図5の製造プロセスに おいて、パターン露光工程では、実施の形態1の図4に 示したように、電子ピームの照射位置が非磁性基体の内 周側から外周側に移動するに従って、ピーム電流を大き くしても良い。

【0062】また、図4(A)、図6(A)では、電子 40 12 強磁性薄膜 ビームの照射位置を非磁性基体の内周側から外周側に移 動させる場合を示しているが、これとは逆に非磁性基体 の外周側から内周側に移動させても構わない。この場合 も、電子ビームの照射位置に応じて、ビーム電流や移動 速度を変化させることが好ましい。

[0063]

[発明の効果] 以上説明したように、本発明によれば、 マスター情報担体上の所定の位置に、かつ所定の形状 に、複雑かつ微細な強磁性薄膜パターンを高精度で形成 することができる。この結果、信頼性の高いマスター情 50 2.5 電子ビーム偏向器

報担体を製造することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の実施の形態1および2にかかる電子 ビーム描画装置の構造を模式的に示す断面図

【図2】 図1の電子ピーム描画装置に具備され、被描 画試料を載置するための可動ステージの構造を模式的に 示す斜視図

【図3】 本発明の実施の形態1にかかるマスター情報 担体の製造方法を工程順に示す断面図

【図4】 図4 (A) は非磁性基体の内周側から外周側 にいくに従って、電子ピームのピーム電流を増加させて 電子ビーム露光する様子を模式的に示した説明図。図4 (B) は、このような露光の後、現像して得られる残留 レジストパターンを模式的に示した概念図。

【図5】 本発明の実施の形態2にかかるマスター情報 担体の製造方法を工程順に示す断面図

【図6】 図6(A)は非磁性基体の内周側から外周側 にいくに従って、電子ビームの照射位置の非磁性基体に 対する相対速度を遅くして電子ピーム露光する様子を模 20 式的に示した説明図。図6 (B) は、このような露光の 後、現像して得られる残留レジストパターンを模式的に 示した概念図。

【図7】 従来のフォトマスクを用いて強磁性薄膜パタ ーンを形成してマスター情報担体を製造する方法を工程 順に示す断面図

「図8」 従来の一般的な電子ピーム描画装置の機浩を 模式的に示す断面図

【図9】 マスター情報担体の構造を模式的に示す平面

【図10】 図9のマスター情報担体の表面に形成され たプリフォーマット情報信号に対応する強磁性薄膜パタ ーンの一例を示す拡大図

【図11】 一般的なハードディスクドライブの構造を 模式的に示す平面図

【図12】 矩形パターンを電子ビーム露光する際に、 電子ピーム径の大きさの違いが観光パターンに及ぼす影 響を説明するための図

- 【符号の説明】
- 11 基体
- 13 レジスト
- 14 フォトマスク
- 15 %
- 16 Arイオン
- 17 強磁性適聴パターン
- 21 電子ピーム描画装置
- 22 電子銃
 - 23 電子ピーム
 - 24 電子ピーム成形レンズ

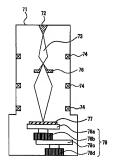
特開2002-324312

20

19

- 26 アパーチャ
- 27 被描画試料
- 28 XYステージ 31 基体
- 32 強磁性薄膜パターンの形成領域
- 51 磁気ヘッド
- 52 磁気ディスク
- 53 ヘッドサスペンション
- 54 ヘッドアーム 55 ポイスコイルモータ
- 56 筐体
- 57 磁気ヘッドの走査軌跡
- 58 ヘッドアクチュエータの回転軸
- 59 磁気ディスクの回転軸
- 61 設計パターン
- 62 電子ビームの走査方向
- 64 大きな径の電子ビームスポット
- 65 小さな径の電子ビームスポット
- 67.68 露光パターン
- 71 電子ピーム描画装置
- 72 電子銃
- 7.3 電子ピーム
- 74 電子ピーム成形レンズ
- 76 アパーチャ

[図1]



77 被描画試料

78 可動ステージ

78a 第1の回転ステージ

78b 第1の直線ステージ

78c 第2の回転ステージ

78d 第2の直線ステージ

81a 第1の回転ステージの可動方向

81b 第1の直線ステージの可動方向

81c 第2の回転ステージの可動方向

10 8 1 d 第2の直線ステージの可動方向

82 電子ピームの被描画試料への照射位置の動跡

91 非磁性基体 92 電子ピーム感光性レジスト

93 電子ビーム

94 CF,イオン

95 強磁性薄膜

96 強磁性薄膜パターン

111 非磁性基体

112 強磁性薄膜

20 113 電子ピーム感光性レジスト

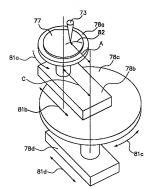
114 電子ピーム

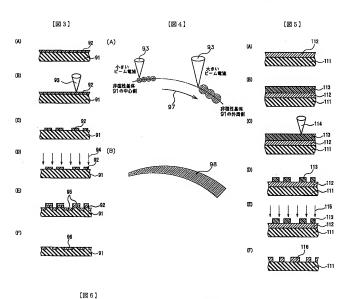
115 Arイオン

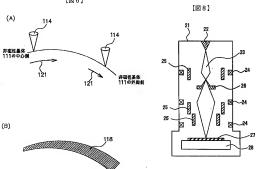
116 強磁性薄膜パターン

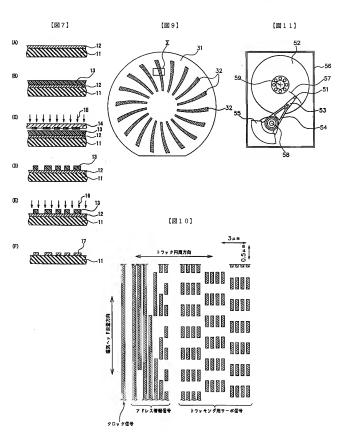
121 非磁性基体の移動方向

[図2]

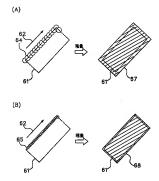








[図12]



フロントページの続き

Fターム(参考) 2H097 AA03 AB05 CA16 GB04 LA20

5C034 BB06 5D112 GA20

5F056 AA20 CB03 CB21